Gleichstrommotor mit Permanentmagnet

Eigenschaften: Anschluss: Anschluss an Netzteil, Batterie, PWM-Steller oder

Regelverstärker, Restwelligkeit der Betriebsspannungen max. 5%

Kabelanschluss, optional Steckverbinder

Kommutierung: Mechanische Kommutierung über 12-teiligen Kollektor

Magnetsystem: 2-poliger Permanentmagnet aus Ferrit

Lebensdauer: 5.000 h, S1 Betrieb Isolierstoffklasse: B, optional F Schutzart: IP 40, optional IP 65

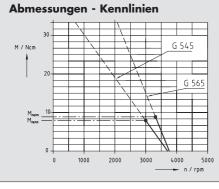
Sonderausführung: Auslegung für Kurzzeitbetrieb mit höherer Leistung,

weitere Spannungen und Drehzahlen auf Anfrage

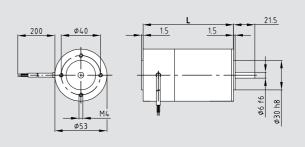
Optionen: Sonderwellen, kundenspezifische Ausführung



Тур	Bezeichnung Nennspannung	U	Volt DC	G 545 24	G 565 24	
Bemessung	Nennleistung Nenndrehzahl Nennmoment Nennstrom Anzugsmoment Leerlaufdrehzahl Leerlaufstrom	P ₂ n _{nenn} M _{nenn} I _{nenn} M _{anz} n ₀ I ₀	W rpm cNm A cNm rpm A	24,5 2900 8 1,7 44 3650 0,3	25,0 3400 7 1,5 53 3750 0,2	
Charakteristik	Steigung der M-Kennlinie Drehzahlkonstante Drehmomentkonstante Nennwirkungsgrad	1 / k	mNm / rpm rpm / V cNm / A %	0,12 121 4,71 60,0	0,14 141 4,76 70,5	
Anschluss	Anschlusswiderstand Nennaufnahmeleistung	R P ₁	Ohm W	4,0 41,0	2,6 35,5	
Dynamik	Gewicht Trägheitsmoment mech. Zeitkonstante	m J T _M	kg gcm² ms	0,6 205 18	0,8 295 22	
Thermik	Zul. Umgebungstemperatur max. zul. Rotortemperatur	T T _{max}	°C °C	-20 bis +40 +120	-20 bis +40 +120	
Ankopplung	Wellendurchmesser max. Axialkraft max. Radialkraft	d F _a F _r	mm N N	6 8 100	6 8 100	



Тур	L/mm
G 545	92
G 565	112



Systemtechnik (Tabellen nächste Seite)								
empfohlene Kombinationen	Schneckengetriebe Stirnradgetriebe Planetengetriebe	S 567 Z 6 P 30	S 446 Z 5 P 50	Z 67				
	Drehgeber Bremse Elektronik	RE 5 B 35 EGS 1	RI 5 EG 11	EG 50				

Getriebe-Kombinationen

• Alle Drehmomente sind mit Betriebsfaktor 1 gerechnet!

Weitere empfohlene Kombinationen mit Getriebe: S 446 (Seite Sc-01) (Daten auf Anfrage) Z 67 (Seite St-04) Z 5 (Seite St-01)

P 50 (Seite P-02)



Тур	Bezeich Nennsp	nung annung / Volt DC		G	545 24	G	565 24	
S 567 Schneckengetriebe 1-stufig		n rpm	$\underset{Nm}{M}$	n rpm	$_{\mathrm{Nm}}$			
	<u></u>		i=3,6	806	0,2	944	0,2	
			i=5	580	0,3	680	0,2	
l -		L 50	i=10	290	0,4	340	0,4	
1	40		i=20	145	0,9	170	0,8	
			i=24	121	0,9	142	0,8	
			i=30	97	1,0	113	0,9	
84 20	M5x8		i=40	73	1,3	85	1,1	
6 20 <u>-</u>	40 _		i=50	58	1,4	68	1,3	
			i=60	48	1,9	57	1,7	

Weitere Untersetzungen auf Anfrage.

Z 6 Stirnradgetriebe 1–3 Stufen		n rpm	M Nm	n rpm	MNm	
	i=4,82	602	0,3	705	0,3	
<u>□69</u>	i = 10,4	279	0,7	327	0,7	
920 h8 15 15 15	i = 15,4	188	1,1	221	1,0	
98 18 3 3	i=20,5	141	1,5	166	1,3	
	i=31,6	92	2,1	108	1,9	
	i=48,9	59	3,3	70	2,9	
	i=64,8	45	4,2	52	3,7	
Σ 47	i=86,1	34	5,6	39	4,9	
	i=117	25	7*	29	7*	
	i=155	19	7*	22	7*	

Weitere Untersetzungen auf Anfrage.

* Max. Belastung am Getriebeausgang. (Motorleistung muss ggf. begrenzt werden)

P 30 Planetengetriebe 1-3-stufig		rpm	M Nm	n rpm	M Nm	
	i=3,7	784	0,2	919	0,2	
\$32	i=5,2	558	0,3	654	0,3	
<u>≠ 426</u>	i=6,8	426	0,4	500	0,4	
200 \$\frac{\phi_0}{\phi_6} \\ \phi_6 \\ \phi	i = 13,7	212	0,8	248	0,7	
	i = 18,4	158	1,1	185	1,0	
	i=28,9	100	1,7	118	1,5	
	i=45,6	64	2,7	75	2,4	
M3x4	i=78,7	37	4,4	43	3,9	
	i=115	25	6,4	30	5,6	
	i=169	17	9,5	20	8,3	

Weitere Untersetzungen auf Anfrage.